

(12)特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19)世界知的所有権機関
国際事務局



(43)国際公開日
2005年4月21日 (21.04.2005)

PCT

(10)国際公開番号
WO 2005/036292 A1

(51)国際特許分類⁷:

G05D 1/02

(21)国際出願番号:

PCT/JP2004/014626

(22)国際出願日:

2004年10月5日 (05.10.2004)

(25)国際出願の言語:

日本語

(26)国際公開の言語:

日本語

(30)優先権データ:

特願2003-349296 2003年10月8日 (08.10.2003) JP
特願2004-259181 2004年9月7日 (07.09.2004) JP
特願2004-259346 2004年9月7日 (07.09.2004) JP

(71)出願人(米国を除く全ての指定国について): フィグラ株式会社 (FIGLA CO.,LTD.) [JP/JP]; 〒1050014 東京都港区芝2丁目27番11号 Tokyo (JP).

(72)発明者; および

(75)発明者/出願人(米国についてのみ): 川越宣和 (KAWAGOE, Nobukazu) [JP/JP]; 〒1050014 東京都港区芝2丁目27番11号 フィグラ株式会社内 Tokyo (JP). 大横田茂 (OYOKOTA, Shigeru) [JP/JP]; 〒1050014 東京都港区芝2丁目27番11号 フィグラ株式会社内 Tokyo (JP).

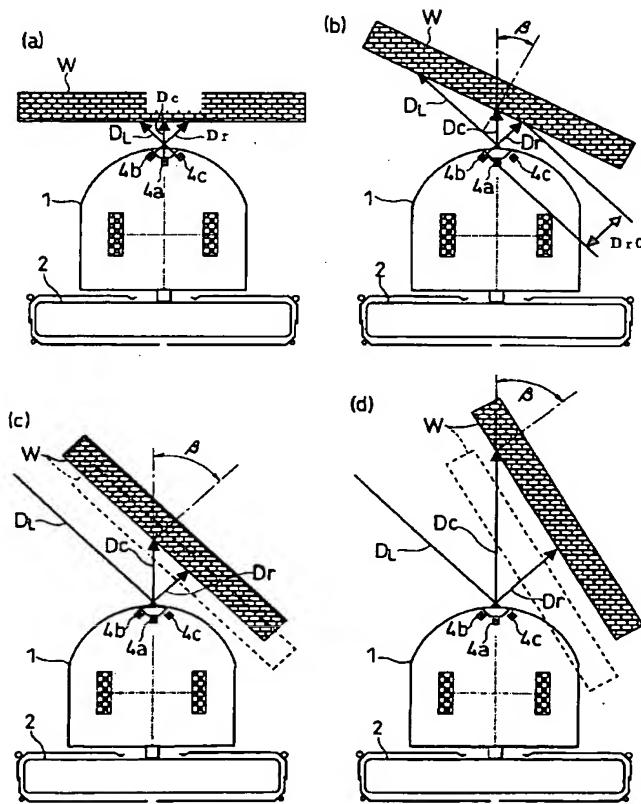
(74)代理人: 山村喜信 (YAMAMURA, Yoshinobu); 〒5670888 大阪府茨木市駅前3丁目2番2号 晃永ビル 山村特許事務所 Osaka (JP).

(81)指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI,

[続葉有]

(54)Title: SELF-PROPELLED WORKING ROBOT

(54)発明の名称: 自走式作業ロボット



(57)Abstract: A self-propelled working robot having a first distance sensor (4a) for measuring the distance to an obstacle (W) ahead and a second distance sensor (4b/4c) for measuring the distance to the obstacle (W) diagonally ahead. The working robot has first determining means, second determining means, and changing means. The first determining means determines approach of the obstacle (W) by comparing a first measured distance (Dc) to the obstacle measured by the first distance sensor (4a) and a predetermined first threshold value. The second determining means determines approach of the obstacle by comparing a second measured distance (Dr (DL)) to the obstacle (W) measured by the second distance sensor (4b (4c)) and a predetermined second threshold value. The changing means changes the first or the second threshold value based on information on an inclination angle of the obstacle (W) obtained from the first and the second distance.

(57)要約: 前方の障害物Wまでの距離を測定する第1距離センサ4aと、斜め前方の障害物Wまでの距離を測定する第2距離センサ4b (4c)とを備えた自走式の作業ロボットに関する。第1距離センサ4aにより測定した障害物までの第1測定距離Dcと、所定の第1閾値とを比較して障害物Wの接近を判別する第1判別手段と、第2距離センサ4b (4c)により測定した障害物Wまでの第2測定距離Dr (DL)と、所定の第2閾値とを比較して障害物の接近を判別する第2判別手段と、第1および第2測定距離から得られる障害物Wの傾斜角に関する情報に基づいて、第1もしくは第2閾値を変更する変更手段とを備えている。



NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

- (84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF,

添付公開書類:

— 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。